

※以下の内容を記入し、**実験走行日から5日以内**に、メールに添付の上、事務局(challenge@rt-tsukuba.jp)までお送り下さい。この情報は、つくばチャレンジ 2014 ホームページで共有します。

つくばチャレンジ 走行実験の内容および結果レポート

つくばチャレンジ 2014 第 4 回実験走行会 2014/ 10/ 12 (日)

ロボット No.: 1417-1

ロボット名: 14 式装輪走行車

チーム名: 関西学院大学中後研究室

記載責任者: 仲本慎平

1 実験の目的(特に準備したことがあれば、それもお書き下さい。)

ロボットの自律走行実現のための地図データ取得が目的である。今回が初の試走会であり、ソフトウェアの準備はできていたが、ハードウェアはプロトタイプの状態での出場となった。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ロボットをコントローラによるマニュアル運転で走行させ、ジャイロとオドメトリデータから地図データの取得を行う。

2.2 実験成果

ロボットの動作不調により、そのメンテナンスに時間を割かれ、試走会の時間中に会場全体の地図データの取得はできなかった。ただし、メンテナンスを終えたあと、一部区間をマニュアル走行させて地図データの取得を行ったところ、地図データの取得が行えていたので次回の試走会(第5回試走会)で全区間の地図データ取得を行うことを決定した。

3 自律走行実験を行ったチームは以下にもお答え下さい。

3.1 自律走行の内容

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

3.3 残された課題

3.4 失敗した理由

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

※以下の内容を記入し、**実験走行日から5日以内**に、メールに添付の上、事務局(challenge@rt-tsukuba.jp)までお送り下さい。この情報は、つくばチャレンジ 2014 ホームページで共有します。

4.運営側、実行委員へのコメントや質問等があればお書き下さい。

特になし